

PAT-NO: JP362166764A  
DOCUMENT - IDENTIFIER: JP 62166764 A  
TITLE: LINEAR PULSE MOTOR  
PUBN - DATE: July 23, 1987

## INVENTOR - INFORMATION:

NAME  
KUROSAWA, YUICHI

## ASSIGNEE - INFORMATION:

NAME	COUNTRY
ASAHI OPTICAL CO LTD	N/A

APPL - NO: JP61009486

APPL - DATE: January 20, 1986

INT - CL (IPC): H02K041/03

US - CL - CURRENT: 310/12

## ABSTRACT:

PURPOSE: To prevent a stop position from being out of order, by arranging a pair of pulleys with an endless belt set at the both ends of the moving limit of a mover on a stator, and by fixing the mover and a balance weight on the different running -directional side of the belt.

CONSTITUTION: On a stator 10, a mover 20 is set at a specified space, and is moved forward or backward on running rails 12. On shafts

13 set vertically at  
the both ends of the moving limit of the mover 20,  
rotatable pulleys 15 are  
arranged and are provided with a stretched endless belt 17.  
At the reverse  
running-directional position of the endless belt 17, the  
mover 20 and a counter  
weight 16 having weight equal to that of the mover 0 are  
firmly fixed. By this  
organization, even when the mover is moved in the inclined  
direction, then the  
mover can be stopped at the stop position at high  
precision. The device is  
suitable for OA equipments.

COPYRIGHT: (C)1987,JPO&Japio

⑨ 日本国特許庁 (JP) ⑩ 特許出願公開  
⑪ 公開特許公報 (A) 昭62-166764

⑫ Int.Cl.  
H 02 K 41/03

識別記号 庁内整理番号  
B-7740-5H

⑬ 公開 昭和62年(1987)7月23日

審査請求 未請求 発明の数 1 (全6頁)

⑭ 発明の名称 リニアバ尔斯モータ

⑮ 特願 昭61-9486

⑯ 出願 昭61(1986)1月20日

⑰ 発明者 黒沢 裕一 東京都板橋区前野町2丁目36番9号 旭工学工業株式会社  
内

⑱ 出願人 旭光学工業株式会社 東京都板橋区前野町2丁目36番9号

⑲ 代理人 弁理士 三浦 邦夫 外1名

明細書

1. 発明の名称

リニアバ尔斯モータ

2. 特許請求の範囲

平板状の固定子上に可動子を直線移動可能に支持し、電磁石に与える駆動バ尔斯によりこの可動子をステップ移動させるリニアバ尔斯モータにおいて、上記固定子上に、可動子の移動範囲の両端部に位置させて一対のブーリを配設し、この一対のブーリ間に実質的に無端状のベルトを張設するとともに、このベルトの互いに走行方向の異なる側に、それぞれ上記可動子と、この可動子の重量にほぼ等しい重量のバランスウェイトを固定することを特徴とするリニアバ尔斯モータ。

3. 発明の詳細な説明

「技術分野」

本発明は、リニアバ尔斯モータに関する。

「從来技術およびその問題点」

從来例えば、OA関連機器のプリンタや磁気

ディスク装置におけるキャリッジの送り機構としては、駆動用モータの回転を、歯車とラック、ブーリとスチールベルト、あるいはリードスクリューを用いて直線運動に変換し、この直線運動により、キャリッジを直線移動させる機構が採用されてきた。ところがこの装置は、以上のような運動変換機構が大型でかつ複雑であるため、機器全体の小型化や低コスト化の妨げとなり、さらに動力伝達系部品の摩耗、劣化の進行等により、キャリッジの位置決めが困難になるという精度上の問題もあった。

そこでこのような背景から既に、從来の運動変換機構を用いた間接的動力伝達機構に代わって、キャリッジを直接直線運動させることができるリニアバ尔斯モータが採用され、このリニアバ尔斯モータの可動子を直接キャリッジとして利用する機構が採用されている。

第6図はこのリニアバ尔斯モータによるキャリッジ移動機構の外観図で、平板状の固定子10には、その中央に一定ピッチで固定子歯11が創

成され、左右に走行レール12が形成されている。可動子20は、軸21を中心に回動可能で走行レール12上を転動する車輪22を有し、さらに、永久磁石と、上記走行レール12と対向しこれとは異なるピッチの歯を持つ電磁石23とが搭載されている。

以上のリニアバ尔斯モータは、可動子20の電磁石23に駆動バ尔斯を与えると、周知のリニアバ尔斯モータの動作原理により可動子20の車輪22が走行レール12上を転動しつつ直線的にステップ移動する。よって可動子20に磁気ヘッド、サーマルヘッド等を固定してキャリッジとして用いることができる。

このリニアバ尔斯モータは、可動子20が水平に移動する場合には、その移動方向の違いによる停止位置の狂いは生じない。ところが可動子20の移動方向が傾斜し、あるいは鉛直の場合には、固定子10と可動子20は原理的には単に永久磁石の磁力によって吸引されているだけであるから、可動子20の重量の影響で、その走行方向に

イトを固定したことを特徴としている。

#### 「発明の実施例」

以下図示実施例について本発明を説明する。第1図ないし第4図において、固定子10、可動子20は従来装置と同一の構成要素であり、この他の同一構成要素にも同一の符号を付している。固定子10上には、可動子20の移動方向の両端部側方に位置させて、軸13を中心に回動可能なブーリ14、14が支持されている。15は、抜け止めのロックワッシャである。この一对のブーリ14、14間に、バランスウェイト16を含んで実質的に無端状のスチールベルト17が巻回されている。すなわちブーリ14、14に巻回したスチールベルト17はその両端が固定ねじ18によって、バランスウェイト16の両端に固定されていて、このバランスウェイト16が無端ベルト17の一部を兼ねている。勿論スチールベルト17全体を無端状とし、これにバランスウェイト16を固定してもよい。

そしてこの環状のスチールベルト17には、バ

よって停止位置が狂ってしまうという問題があった。第7図は、可動子20が鉛直方向に移動するように配置して、これを第6図のα方向およびβ方向(上下方向)に移動させた場合の可動子20の停止位置の変化を実測したグラフである。

#### 「発明の目的」

本発明は、従来のリニアバ尔斯モータのこの問題点に鑑み、固定子(可動子)の設置方向が傾斜しあるいは鉛直でも、移動方向による停止位置精度の狂いが生じない装置を得ることを目的とする。

#### 「発明の概要」

本発明は、可動子とほぼ同じ重量のバランスウェイトを用いて以上の問題点を解消するという発想に基づいてなされたもので、固定子上に、可動子の移動範囲の両端部に位置させて一対のブーリを配設し、この一対のブーリ間に実質的に無端状のベルトを張設するとともに、このベルトの互いに走行方向の異なる側に、それぞれ可動子と、この可動子の重量にほぼ等しい重量のバランスウェ

イトを固定したことを特徴としている。

「発明の実施例」

以下図示実施例について本発明を説明する。第1図ないし第4図において、固定子10、可動子20は従来装置と同一の構成要素であり、この他の同一構成要素にも同一の符号を付している。固定子10上には、可動子20の移動方向の両端部側方に位置させて、軸13を中心に回動可能なブーリ14、14が支持されている。15は、抜け止めのロックワッシャである。この一对のブーリ14、14間に、バランスウェイト16を含んで実質的に無端状のスチールベルト17が巻回されている。すなわちブーリ14、14に巻回したスチールベルト17はその両端が固定ねじ18によって、バランスウェイト16の両端に固定されていて、このバランスウェイト16が無端ベルト17の一部を兼ねている。勿論スチールベルト17全体を無端状とし、これにバランスウェイト16を固定してもよい。

なお可動子20の車輪22は、走行レール12の内側に位置するフランジ25を有している。このフランジ25は、車輪22と可動子20の間ににおいて軸21の外周に嵌められた圧縮ばね26により、常に走行レール12に押圧接触し、可動子20にα、β方向と直交する方向の移動が生じないように規制している。

上記構成の本リニアバ尔斯モータは、電磁石23に電流が流れていなければ、永久磁石の磁力により、固定子10と可動子20が引き合っているだけで、可動子20は移動しない。そして電磁石23に駆動バ尔斯が与えられると、リニアバ尔斯モータの作動原理により、可動子20はα方

向またはB方向にステップ移動する。すると、可動子20とスチールベルト17によって接続されているバランスウェイト16が可動子20と反対の方向に移動する。

そしてこの装置によると、可動子20が水平に移動するか、垂直に移動するか、あるいは傾斜面に沿って移動するかを問わず、可動子20の停止位置精度を高めることができる。まず可動子20が水平方向に移動する場合には、従来装置と同じく、可動子20およびバランスウェイト16の重量が停止位置精度に影響を与えることがないのは明らかである。これに対し、可動子20の移動方向が傾斜し、あるいは鉛直方向に向いている場合には、可動子20の重量バランスウェイト16の重量は可動子20と等しく設定されているから、可動子20の重量の影響は、停止精度に影響を与えない。すなわち可動子20がα方向、B方向のいずれに移動するとしても、バランスウェイト16によって、可動子20の重量の影響は排除されているので、可動子20を水平に移動させるの

と全く同じ精度で可動子20を停止させることができる。

第5図は第1図ないし第4図の装置を垂直に配置し、可動子20を実際にα方向、B方向に移動させた場合の停止位置を実測したグラフである。このグラフと第7図の従来装置のグラフを比較すると、本発明装置では、可動子20の移動方向は停止位置精度に影響を与えていないことが明瞭である。

#### 「発明の効果」

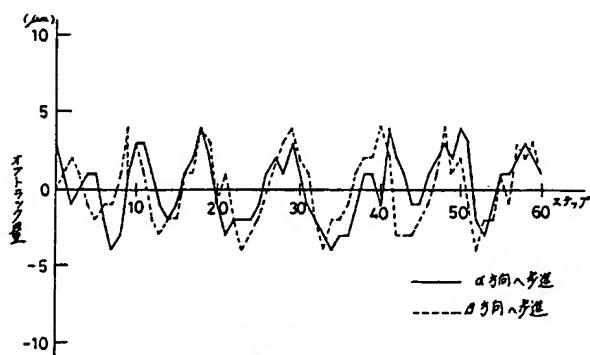
以上のように本発明のリニアパルスモータは、可動子の移動方向が水平以外の場合でも、移動方向の違いによって停止位置精度が狂うことがないため、OA機器等の送り機構として、設置方向の制約を受けることなく用いることができる。よって設計や工場デザインの自由度が増すだけではなく、OA機器の配置位置も必ずしも水平に置く必要がないので、ラフな置き方が可能となるという効果を有する。

#### 4. 図面の簡単な説明

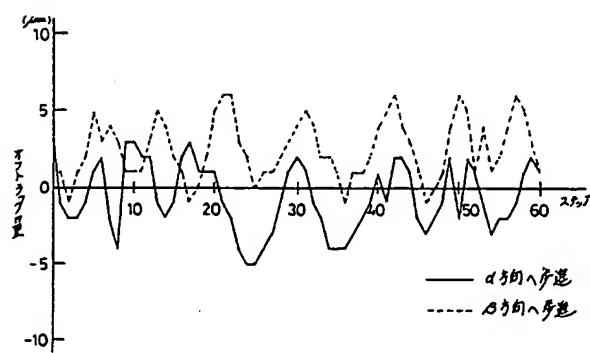
第1図は本発明のリニアパルスモータの実施例を示す斜視図、第2図、第3図および第4図は、それぞれ第1図のII、IIIおよびIV矢視図、第5図は本発明装置による停止位置を実測したグラフ、第6図は従来のリニアパルスモータの斜視図、第7図は第6図の従来装置における停止位置を実測したグラフである。

10…固定子、11…固定子歯、12…走行レール、14…ブーリ、16…バランスウェイト、17…スチールベルト、20…可動子、22…車輪、23…電磁石。

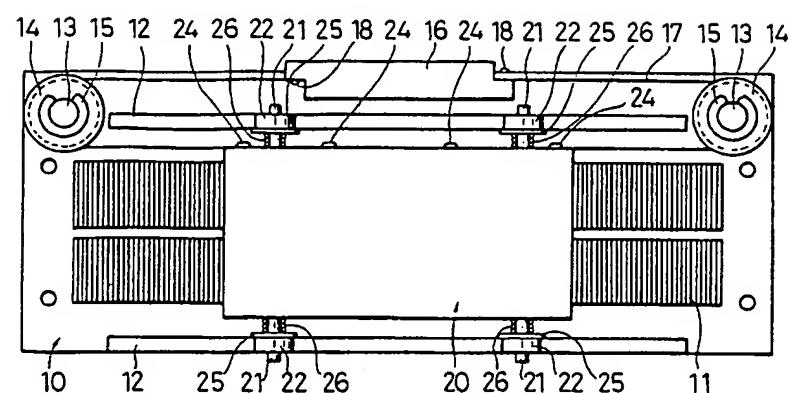
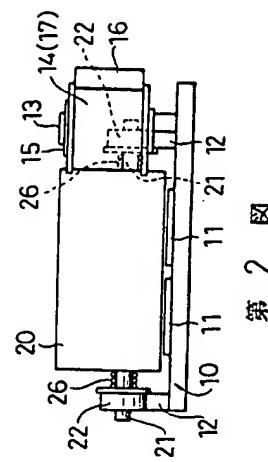
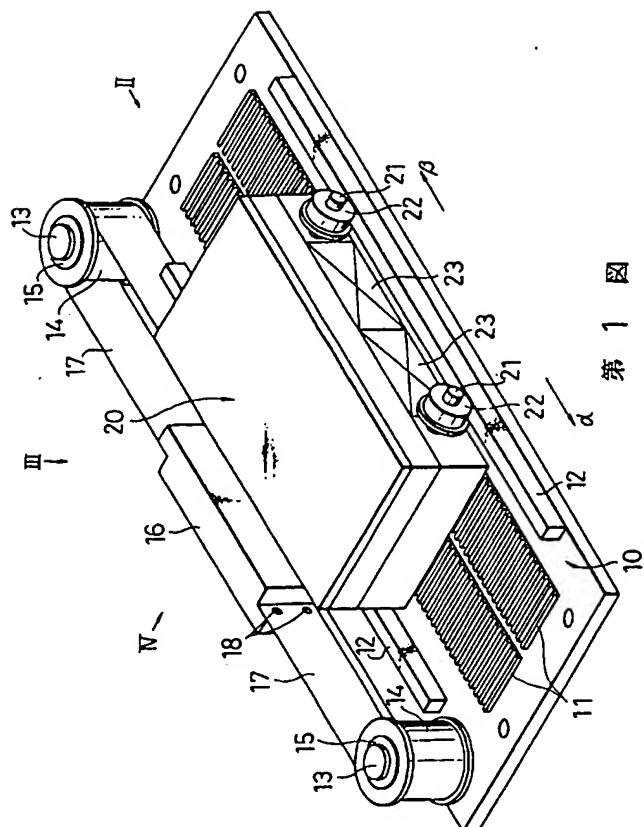
特許出願人 旭光学工業株式会社  
同代理人 三浦邦夫  
同 松井茂



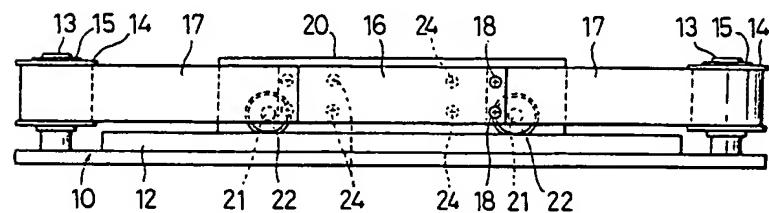
第5図



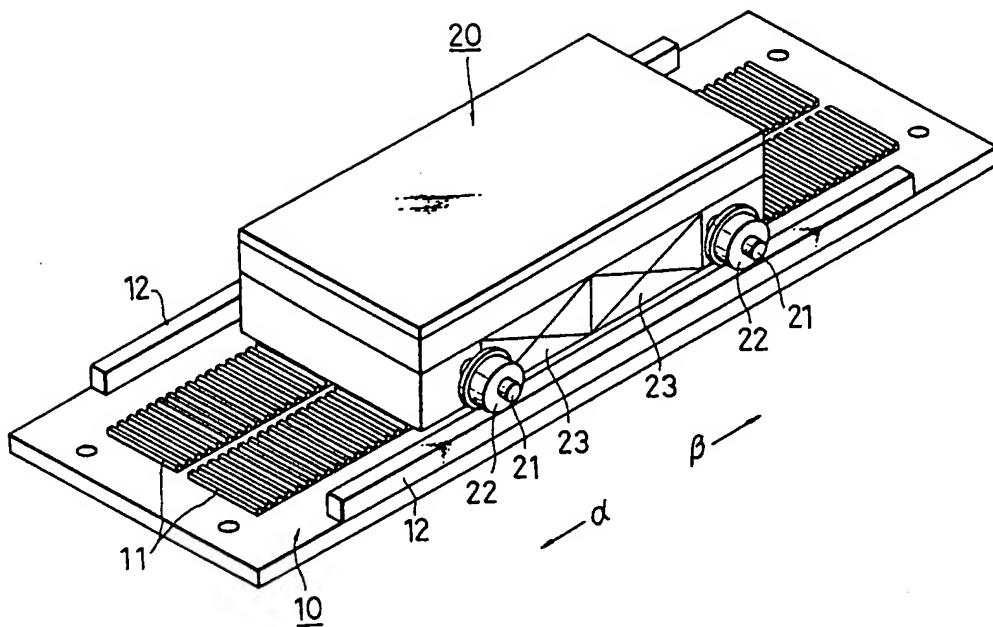
第7図



第3図



第4図



第 6 図

手続補正書(自免)

昭和 61 年 3 月 17 日

特許序長官 宇賀道郎 銘

## 1. 事件の表示

昭和 61 年特許第 9486 号

## 2. 発明の名称

リニアパルスモータ

## 3. 補正をする者

事件との関係 特許出願人

住所 東京都板橋区前野町 2 丁目 36 番 9 号

名称 (052) 加光学工業株式会社

代表者 松木 徹

## 4. 代理人

住所 〒102 東京都千代田区四番町 3 番地 10

四番町ハイツ 501 号 電話 03(234)0290

氏名 (8328) 弁理士 三浦邦夫(外 1 名)



## 5. 補正の対象

図面

## 6. 補正の内容

図面第 1 図および第 6 図を別紙のとおり補正する。

以上

